MEPAC（平行開閉チャック）

スタンダード タイプ

MEPACベーシックと呼ばれる2本爪のスタンダードタイプです。複動型と単動型があり、ともに動作に無理のない独自の機構と精密加工によってつくられた高精度な平行スライドエアチャックです。軽快で確実なアクションと、小型・軽量化を実現しています。
工業用ロボットをはじめ、自動組立機、搬送装置など一般産業機械のチャッキングパーツとして多くの実績を上げています。

	ストローク(mm)		
	4	5	6
単動　常時開(NO)	○	○	○
単動　常時閉(NC)	○		○
復動	○	○	○
単動（NO）センサ付き		①	①
復動　センサ付き		①	①

※○内数字はセンサ取付数（Max）

安定した把持性能

平行に開閉する機構ですから、ワークに対するチャックの当たり面はつねに一定。把持寸法にバラツキのある場合や、異形状の場合でも安定したチャッキングができます。

作動が軽く､高速応答性能にすぐれています

平行開閉スィングアクションレバー機構を採用。さらに、摺動部には軽く滑らかに作動する超小型精密ローラを内蔵。こじれ現象がなく、高速応答性にすぐれ、同時に充分なクランプ力を得ることができる機構です。

取付調整バツグン

ボディのシャンク部で固定することにより、高さ及び回転方向の位置調整ができスピーディーなセットアップが実現します。

小さく、軽く、長寿命

独創の機構が小さなボディで高性能を実現しました。ですから装置を小型化することが可能。しかも、動作方向に無理な力が加わらないため、耐久性に秀で長期にわたって初期性能を維持できます。

動作検出

複動・単動ともにセンサ付きを用意しています。

■ 開閉動作

復　動

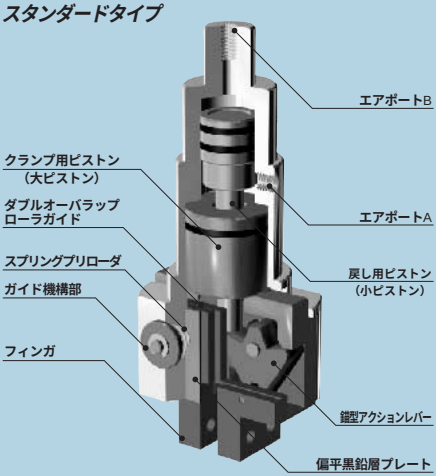
ポートAからエアを入れると大ピストンが錨型アクションレバーを旋回させ【閉】にします。

ポートBからエアを入れると小ピストンが錨型アクションレバーを逆方向に旋回させフィンガを【開】にします。

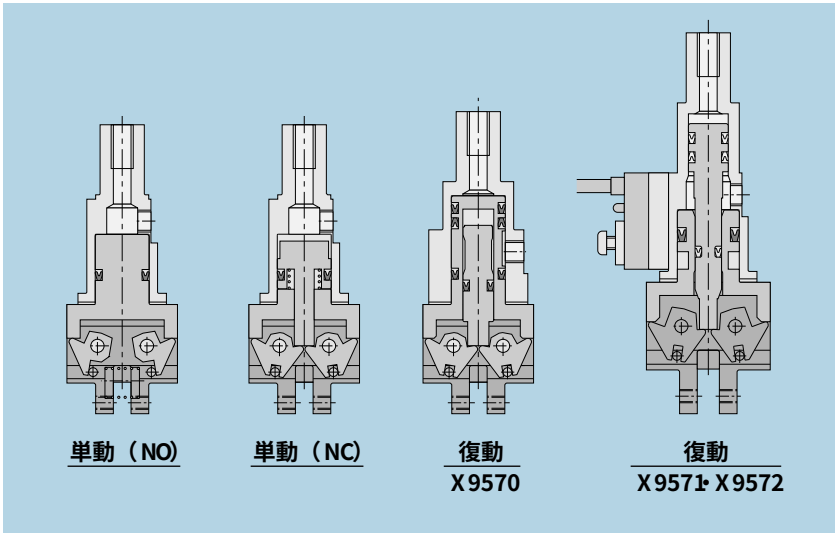
復動型X9570のみピストン構造が異なりポートが逆になります。

単　動

単動型はフィンガとフィンガの間または、大ピストンや小ピストンの間にスプリングを組み込み、NO（常時開）, NC（常時閉）の機構になります。



■ 機構図



MEPAC（平行開閉チャック）

スタンダード　X95□□

- 極小ワークピースから大きなワークピースまで豊富な機種から選べます。
- 復動型・単動型（NO・NC）を用意。用途にあわせて選べます。
- 開閉検出センサにより、フィンガの位置検出ができます。

■ バリエーション

モデルNo. ＼ ストローク(mm)	4	5	6
X95□□-NO	○	○	○
X95□□-NC	○		○※1
X95□□（復動）	○	○	○
センサ付			

製品記号の読み方

X95□□-□□-□

- モデルNo.
- サイズ記号
- 無記号：復動　NO：単動（常時開）　NC：単動（常時閉）
- 無記号：センサなし　S：センサ1個付

■ 基本仕様

動作方式	単動型・復動型／平行開閉
使用流体	清浄空気（ろ過済み圧縮空気）
使用圧力範囲	0.3〜0.5MPa
周囲温度	5〜50℃
潤滑	無給油またはタービン油JIS＃90相当
配管接続口	M5×0.8
使用頻度	60CPM（max）
周囲湿度	85%以下　結露なきこと
繰返し位置精度	±0.05mm

■ センサ仕様

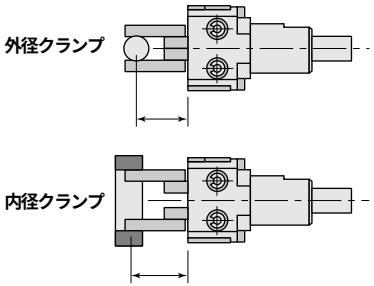
形式	VR15
使用電圧範囲	AC10〜125V・DC10〜100V共用
使用電流範囲	6〜40mA
最大開閉容量	（AC）2VA・（DC）1W
動作時間	1msec以下
耐衝撃性	30G
表示灯	発光ダイオード　ON時点灯
使用温度範囲	−10〜+60℃
コード長さ	5m

※センサの取り扱いはA-78を参照してください。

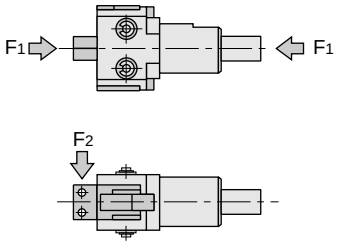
■ 型式

タイプ		モデルNo.	シリンダ径 (mm)	ストローク (mm)	理想クランプ力 (N)	最大把持点 (mm)	最大許容荷重(N) F1	最大許容荷重(N) F2	質量 (g)	センサ取付数
復動		X9570	12	4	20.5	19	23	13	57	
		X9571	14	5	24.5	20	30	20	78 (110)	1
		X9572	16	6	34.0	28	37	27	112 (144)	1
単動	常時開	X9558-NO	8	4	5.0	13	13	7	18	
		X9559-NO	10	4	8.5	17	16	10	28	
		X9560-NO	12	4	13.0	19	23	13	46	
		X9561-NO	14	5	18.0	20	30	20	62 (94)	1
		X9562-NO	16	6	24.0	28	37	27	90 (122)	1
	常時閉	X9559-NC	10	4	10.0	17	16	10	28	
		X9560-NC	12	4	13.5	19	23	13	46	
		X9562-NC	16	6	27.0	28	37	27	90	
備　考		※1•2•3			※4•5		※6•7		※8	

● 最大把持点



● 最大許容荷重

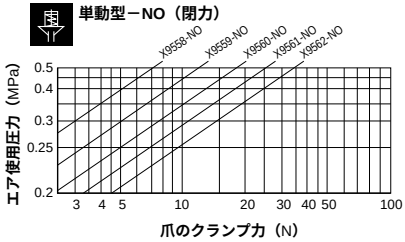


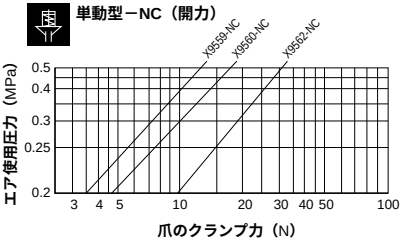
■ 備考説明

※1 NCタイプにはセンサが付きません。
※2 センサ無しのタイプは後からセンサの取り付けができません。
※3 NOタイプは内径把持で使用しますとワークがセンタリングしません。
※4 クランプ力は空気圧0.4MPaでの理論値です。
※5 復動型は閉じ側のクランプ力です。開き側のクランプ力は、閉じ側のクランプ力の1/2〜1/3になります。
※6 最大許容荷重は静的許容荷重であり、フィンガが動作可能な範囲ではありません。
※7 最大許容荷重は目安であり、保証値ではありません。外力はできるだけ軽減させてください。
※8 質量（　）内はセンサ付きの場合です。

スタンダード　X95□□

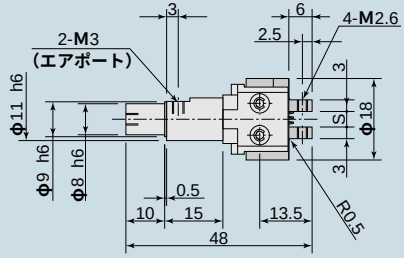
■ 単動型　クランプ力

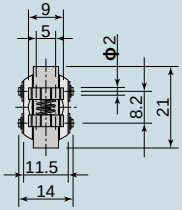




■ 寸法図

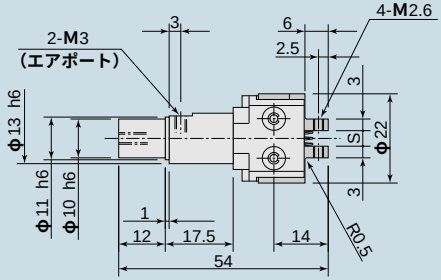
X9558-NO

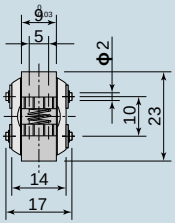




	開	閉
S	4	0

X9559-NO (NC)

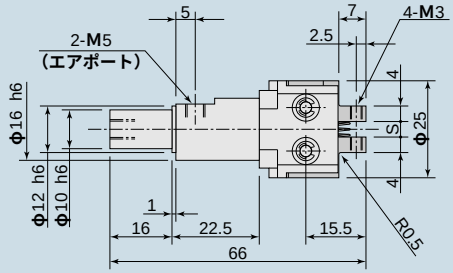


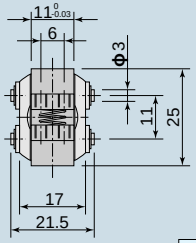


	開	閉
S	4	0

※ NCはフィンガ間スプリング無し。

X9560-NO（NC）

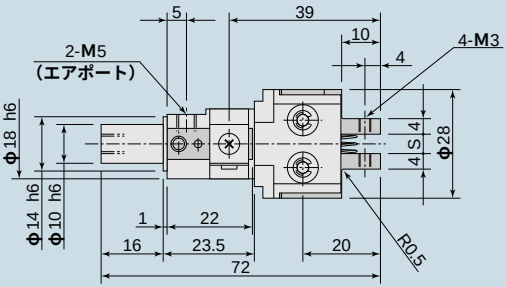


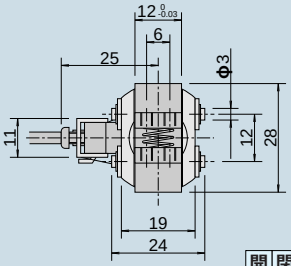


※ NCはフィンガ間スプリング無し。

	開	閉
S	4	0

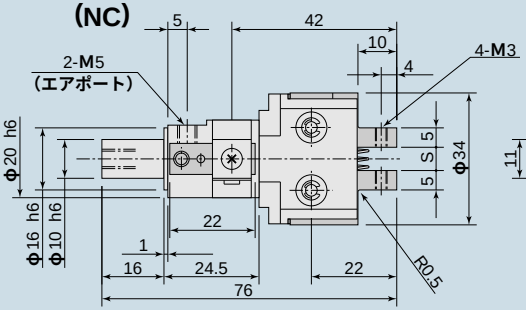
X9561-NO-S

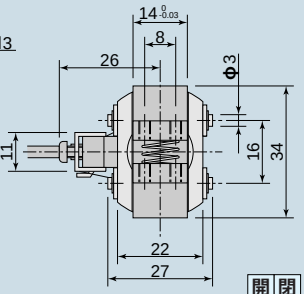




	開	閉
S	5	0

X9562-NO-S（NC）



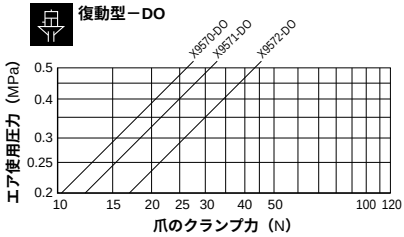


※ NCはフィンガ間スプリング無し、センサ取付不可。

	開	閉
S	6	0

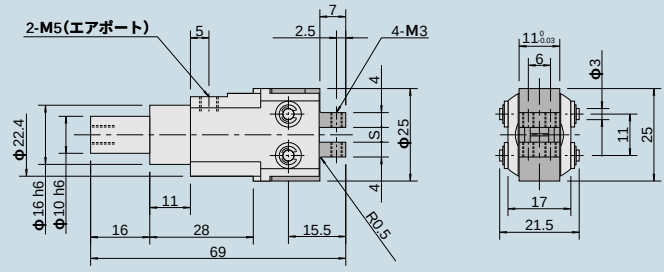
スタンダード　X95□□

■ 復動型　クランプ力



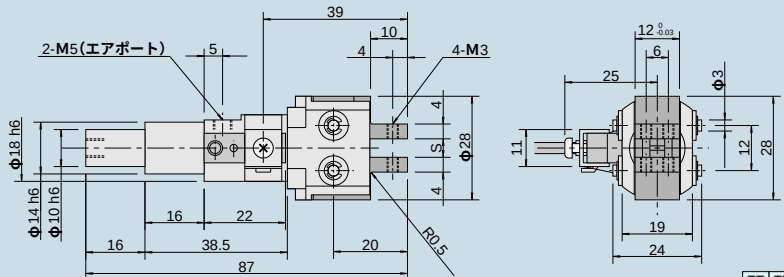
■ 寸法図

X9570-DO



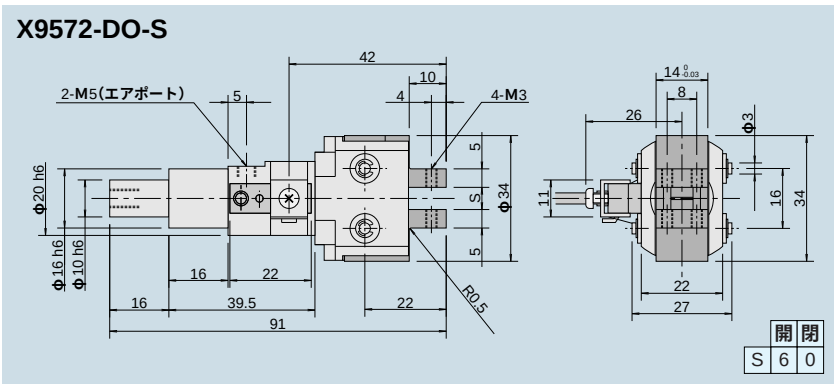
開	閉
S	4	0

X9571-DO-S



開	閉
S	5	0

X9572-DO-S

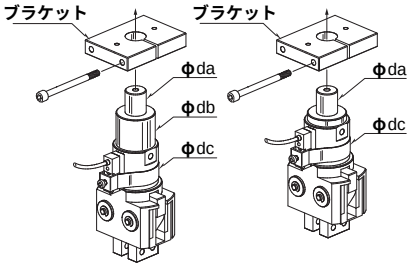

42
10
4
2-M5(エアポート)
5
4-M3
φ20 h6
φ16 h6
φ10 h6
16
22
16
39.5
22
91
R0.5
S
φ34
5
5
14 0 -0.03
8
26
φ3
11
16
34
22
27
開 閉
S 6 0

スタンダード　X95□□

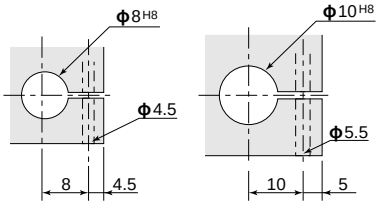
■ 取付上の注意

● チャックの固定は、ボディのシャンク部φdaとφdb（復動のみ）を利用してください。その他の部分での固定は、ボディに変形を起こし動作不良の原因になるので、おこなわないでください。

● φdbで固定する場合、シリンダ内部に変形が起きることを防ぐため、図のように抱きしめ固定方法にしてください。



参考図（ブラケット）



X9558

X9559 / X9560 / X9561
X9562 / X9570
X9571 / X9572

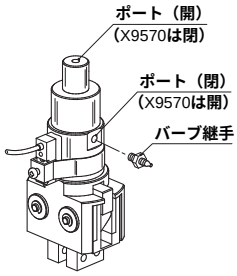
● センサを使用しない場合φdcはサポータ（振れ止めのインロー）として使用してください。

● ブラケットは抱きしめ固定方法にすることで高さと角度の調整ができます。

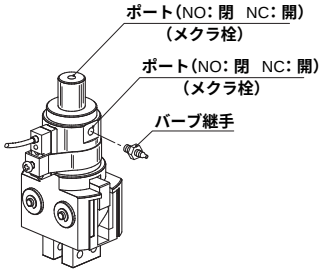
■ 配管上の注意

● 配管継手は慣性力を考慮して極力バーブ継手を使用してください。ワンタッチ継手類は形状が大きく、サポータやブラケットに干渉する恐れがあり、注意が必要です。

(1) 復動型 スタンダードタイプの配管
本製品にはエア配管用ポートが2個あります。
両ポートとも、配管してください。



(2) 単動型 スタンダードタイプの配管
本製品にはエア配管用ポートが2個あります。
2つともクランプ用ですので使い勝手により配管してください。



● 配管ラインにはスピードコントローラを取り付けて必ずフィンガ開閉速度の調整をおこない、できるだけソフトに掴むようにしてください。必要以上のスピードで使用すると、衝撃荷重が倍加され精度や寿命に悪影響をおよぼすことがあります。

■ 取扱い上の注意

- MEPACは精密部品でできています。ボディに打こんや変形を起こさないように取り扱ってください。

- 分解しないでください。機能や性能の再現ができないことがあります。

- ご使用の前に必ず取扱説明書をお読みになり、正しくお使いください。

- センサについては、センサ仕様A-78をお読みにください。

- センサは出荷時フィンガ開でONするように調整してあります。